PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2002-230732

(43) Date of publication of application: 16.08.2002

(51)Int.Cl.

G11B 5/60 G11B 21/21

(21)Application number : 2001-324615

(71)Applicant : READ-RITE CORP

(22) Date of filing:

23.10.2001

(72)Inventor: ANAYA DUFRESNE MANUEL

LEVI PABLO G

(30)Priority

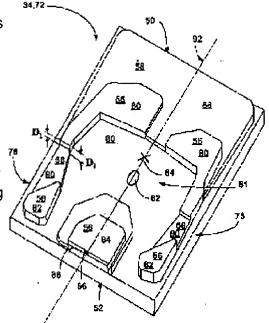
Priority number : 2001 772356

Priority date: 29.01.2001 Priority country: US

(54) HEAD SLIER HAVING HIGH RIGIDITY AND SMALL UNLOADING FORCE

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a slider which is capable engaging and disengaging and actuator arm with and from a disk surface without damaging the arm. SOLUTION: The disk driver for loading/unloading operations which has the actuator arm, a slider and a suspension film for mounting the actuator arm with the slider and is used for the loading/unloading operations is provided. The slider has a preceding edge, a succeeding edge, plural pads and a cavity to create a negative pressure region having a negative pressure center. A loading point is formed in an area where the slider is mounted with the suspension film. The negative pressure center is positioned nearer the succeeding edge and when upward force is thereby exerted to the



loading point of the slider, the moment to raise the preceding edge of the slider is generated to increase the air inflow rate into the cavity, by which the negative pressure is reduced and the lifting of the actuator arm without damaging the suspension film is made possible. The slider used for a loading/unloading side drive and the method of engaging and disengaging the slider having the high rigidity from the disk surface without damaging the suspension film are provided.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出頭公開發号 特開2002-230732 (P2002-230732A)

(43)公開日 平成14年8月16日(2002.8.16)

(51) Int.CL7	織別記号	FI	ラーマコード(参考)
G11B 5/60		G11B 5/60	Z 5D042
			C
21/21	101	21/21	101L
			101Q

審査請求 未請求 請求項の数27 OL (全 12 頁)

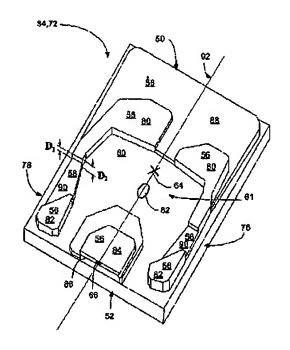
(21)山獺番号	特顧2001 - 324615(P2001 - 324615)	(71)出礦人	501411916	
			リード・ライト コーポレイション	
(22)出版日	平成13年10月23日(2001.10.23)		READ-RITE CORPORATI	
			ON	
(31)優先機主張番号	09/772, 356		アメリカ合衆国 カリフォルニア州	
(32)優先日	平成13年1月29日(2001.1.29)		94539-6401, フリモント、オズグッド	
(33)優先權主張国	米国 (US)		ロード 44100	
		(72)発明者	マニュエル, アーナーヤ チュフレーン	
			アメリカ合衆国 カリフォルニア州	
			94536、フリモント、スティールヘッド	
			コモン 1383	
		(74)代理人	100079980	
			非理士 飯田 仲行	
		ļ	最終質に続く	
		1		

(54) 【発明の名称】 高い所往を有し、アンロードカが小さいヘッドスライダー

(57)【要約】

【課題】 アクチュエータアームを頻像させるととなく ディスク表面から脱係合させることができるスライダー を提供すること。

【解決手段】アクチュエータアームと、スライダーと、ス ライダーをアクチュエータアームに取り付ける懸策膜を 有するロード/アンロード操作のためのディスクドライ ブを提供する。スライダーは、先行縁と、後行縁と、復数 のハッドと、負圧中心を有する負圧領域を創生するキャ ビティを含む。懸架膜がスライダーに取り付けられてい る部位に負荷点が形成される。負圧中心は、負荷点に比 して後行縁寄りに位置づけされており、それによって、ス ライダーの負荷点に上向き力が加えられたとき、スライ ダーの先行縁を持ち上げるモーメントが生じ、キャビテ ィ内への空気流入量を増大させて負圧を減小させ、アク チュエータアームを懸架膜を損傷させることなく持ち上 げることを可能にする。又、ロード/アンロードディスク ドライブに使用するためのスライダー、及び、高い剛性を 有するスライダーを懸架機を損傷させることなくディス ク表面から脱係合させる方法を提供する。



JP,2002-230732,A

● STANDARD ○ ZOOM-UP ROTATION No Rotation □ REVERSAL RELOAD

PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ディスクドライブのロード/アンロード 操作のためにアクチュエータアームに取り付けられてお り、空気軸受表面を有するスライダーであって、

1

先行録と、

後行舞と、

前方パッドと、

後方パッドと、

前記前方パッドと後方パッドとの間に形成されており、 負圧中心を有する負圧領域を創生する少くとも1つのキ 10 イクロインチの箇間であることを特徴とする請求項9に ャビティと、から成り、

前記アクチュエータアームの負荷が該スライダーに作用 する点に負荷点が形成され、

前記負圧中心は、前記負荷点に比して前記後行練寄りに 位置づけされていることを特徴とするスライダー。

【請求項2】 複数の浅い凹みを含むことを特徴とする 請求項1に記載のスライダー。

【請求項3】 前記複数の浅い凹みの深さは、前記パッ ドに対して、2~15マイクロインチの範囲であること を特徴とする請求項2に記載のスライダー。

【請求項4】 前記少くとも1つのキャビティの深さ は、前記前方及び後方パッドに対して、40~130マ イクロインチの範囲であることを特徴とする請求項1に 記載のスライダー。

【請求項5】 前記負圧中心と前記負荷点とは、長手軸 **複上に冥質的に整列していることを特徴とする語求項!** に記載のスライダー。

【請求項6】 該スライダーは、センサー中央取り付け 型スライダーであることを特徴とする語求項1に記載の スライダー。

【請求項7】 該スライダーは、センサー側方レール取 り付け型スライダーであることを特徴とする請求項1に 記載のスライダー。

【請求項8】 前記負荷点を位置ぎめする働きをするデ ィンブルを含むことを特徴とする請求順1に記載のスラ イダー。

【請求項9】 アクチュエータアームと、スライダー と、該スライダーを該アクチュエータアームに取り付け る懸架膜を有するディスクドライブであって、

該スライダーは、先行縁と、後行縁と、複数のバッド と、負圧中心を有する負圧領域を創生する少くとも1つ のキャビティとから成り。

前記壁架膜が該スライダーに取り付けられている部位に 負荷点が形成され、

前記負圧中心は、前記負荷点に比して前記後行舞寄りに 位置づけされており、それによって、該スライダーの該 負荷点に上向き力が加えられたとき、該スライダーの前 記先行縁を持ち上げるモーメントが生じ、前記キャビテ ィ内への空気流入量を増大させて前記負圧を減小させ、 前記アクチュエータアームを前記懸架験を損傷させるこ 50 は、複数の浅い凹みを形成することを含むことを特敵と

となく待ち上げることを可能にすることを特徴とするデ ィスクドライブ。

【請求項10】 複数の浅い凹みを含むことを特徴とす る請求項9に記載のディスクドライブ。

【請求項11】 前記複数の浅い凹みの深さは、前記パ ッドに対して、2~15マイクロインチの範囲であると とを特徴とする請求項10に記載のディスクドライブ。 【請求項12】 前記少くとも1つのキャビティの深さ は、前記前方及び後方パッドに対して、40~130マ 記載のディスクドライブ。

【請求項13】 前記負圧中心と前記負荷点とは、長季 輪線上に実質的に整列していることを特徴とする請求項 9に記載のディスクドライブ。

【請求項14】 前記スライダーは、センサー中央取り 付け型スライダーであることを特徴とする請求項9に記 戯のディスクドライブ。

【請求項15】 前記スライダーは、センサー側方レー ル取り付け型スライダーであることを特徴とする語求項 20 9に記載のディスクドライブ。

【請求項】6】 前記スライダーは、前記負荷点を位置 ぎめする働きをするディンブルを含むことを特徴とする 請求項9に記載のディスクドライブ。

【請求項17】 前記スライダーは、アンロード力を最 大限(). 4~(). 6 gの範囲とする場合、ディスクの外 径において3~4gの範囲の負圧の力を創生することを 特徴とする請求項9に記載のディスクドライブ。

【請求項18】 アクチュエータアームと、スライダー と、該スライダーを該アクチュエータアームに取り付け 30 る支持順を有するディスクドライブに使用するための、

高い剛性を有し、アンロード力が小さいスライダーを製 造する方法であって、

(A)先行縁と後行縁を含む空気軸受表面を有するスラ イダーを準備する工程と

(B) 複数のバッドと、該スライダーの剛性を高めるた めに負圧中心を含む負圧領域を創生する少くとも1つの キャビティを形成するように前記空気軸受衰面を付形す る工程と、

(C) 前記支持膜が前記スライダーに取り付けられてい 40 る部位に負荷点を設定し、かつ、該負荷点を前記負圧中 心に比して前記先行縁寄りに位置づけする工程を含み、 それによって.

(D) 該スライダーの前記負荷点に上向き力が加えられ たとき、該スライダーの前記先行縁を持ち上げるモーメ ントが生じ、前記少くとも1つのキャビティ内への空気 流入量を増大させて前記負圧を減小させ、前記アクチュ エータアームを前記支持膜を損傷させることなく持ち上 げることを可能にすることを特徴とする方法。

【請求項19】 前記空気軸受表面を付形する前記工程

http://www4.ipdl.inpit.go.jp/tjcontenttrns.ipdl?N0000=21&N0400=image/gif&N0401=/N...

12/1/2007

JP,2002-230732,A ● STANDARD ○ ZOOM-UP ROTATION No Rotation · □ REVERSAL RELOAD PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

(3)

する請求項18に記載の方法。

【請求項20】 前記複数の浅い凹みの深さは、前記パッドに対して、2~15マイクロインチの範囲とすることを特徴とする請求項19に記載の方法。

【請求項21】 前記少くとも1つのキャビティの深さは、前記パッドに対して、40~130マイクロインチの範囲とすることを特徴とする請求項18に記載の方法。

- (A) 前記少くとも1つの負圧領域が負圧中心を有し、 該負圧中心を前記支持膜が前記スライダーに取り付ける れている負荷点に比して前記後行縁寄りに位置づけされ るように前記空気軸受表面を付形する工程と、
- (B) 前記負圧を減小させて前記スライダーを前記支持 膜を損傷させることなく持ち上げることを可能にするよ 20 うに、該スライダーの前記負荷点に上向き力が加えられ たとき、該スライダーの前記先行縁を持ち上げるモーメ ントを創生する工程から成ることを特徴とする方法。

【請求項23】 前記空気軸受表面を付形する前記工程は、複数の浅い凹みを形成することを含むことを特徴とする請求項22に記載の方法。

【請求項24】 前記複数の減い凹みの深さは、前記パッドに対して、2~15マイクロインチの範囲とすることを特徴とする請求項23に記載の方法。

【請求項25】 前記少くとも1つのキャビティの深さ 30 タをディスク上に書き込む働きをする。読取りヘッドは、前記パッドに対して、 $40\sim130$ マイクロインチ は、これらの磁極の位置合わせを感知することによっての商田とするととを特徴とする請求項22に記載の方 ボータを読み取る。通常、書き込みヘッドと読取りへ法、 ドは、両方を収容した読取り/書き込みヘッドとして活動

【語求項26】 先行縁及び後行縁と、変気競光表面を有し、該空気軸光表面に形成された少くとも1つのキャビティ内に負圧中心を有する少くとも1つの負圧領域を設けることによって高い剛性を有し、支持膜によってアクチュエータアームに取り付けられたスライダーをディスク表面から脱係合させる方法であって、

- (A) 前記スライダーに対して負荷点を位置づけし、該 40 負荷点を前記負圧中心に比して前記後行縁寄りに位置づ けする工程と.
- (B) 前記キャビティ内への空気流入量を増大させて前記負圧を減小させ、前記アクチュエータアームーを前記 支持機を損傷させることなく待ち上げることを可能にするように、該スライダーの前記負荷点に上向き力が加えられたとき、該スライダーの前記先行標を待ち上げるモーメントを創生する工程から成ることを特徴とする方法。

【諄求項27】 先行縁及び後行縁と、空気輪受表面を 50 ダーの前端は、適意、後端より高い位置にあるので、ス

有し、該空気軸受表面に形成された少くとも1つのキャビティ内に負圧中心を有する少くとも1つの負圧領域を設けることによって高い剛性を有し、支持膜によってアクテュエータアームに取り付けられたスライダーをロード/アンロード操作に使用した場合にアンロード力を小さくする方法であって、

- A) 前記少くとも1つの負圧領域が負圧中心を得し、該 負圧中心を前記支持膜が前記スライダーに取り付けられ ている負荷点に比して前記後行縁寄りに位置づけされる よるに前記念伝軸母高面を付形する工程と
- (B) 前記キャピティ内への空気流入量を増大させて前記負圧を減小させ、前記アクチュエータアームーを前記 支持機を損傷させることなく前記ディスク表面との係合から離脱させて持ち上げることを可能にするように、該スライダーの前記負荷点に上向き力が加えられたとき、該スライダーの前記先行練を持ち上げるモーメントを創生する工程から成ることを特徴とする方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、 歴気ヘッド組立体 に用いるための空気軸受スライダー (摺動子) の分野に 関する。

[0002]

【従来の技術】コンピュータのディスクドライブ(駆動 機構)では、情報を記録する磁気材を収容した回転ディ スクに近接して配置された1つ又は複数の磁気ヘッドを 用いることによってデータが記憶されたり、検索され (取り出され) たりする。書き込みヘッドは、磁気材の 磁硬を整列させる(位置合わせする)ととによってデー は、これらの磁極の位置合わせを感知することによって データを読み取る。 通常 書き込みヘッドと読取りヘッ 下は、両方を収容した読取り/書き込みヘッドとして組 合わされている。読取り/書き込みヘッド(以下、「遊 気ヘッド」又は単に「ヘッド」とも称する)は、使用さ れる磁界が非常に小さいので、ディスクの表面に非常に 近接した位置に配置することが肝要である。ヘッドをデ ィスク表面に近づけて配置することができればできるほ ど、それだけディスクの記憶容置を大きくすることがで きる。ヘッドは、通常、空気軸受スライダーに取り付け **られている。空気軸受スライダー(以下、単に「スライ** ダー」とも称する)は、回転するディスクの表面に近接 して存在する空気流内に載せられたとき、スライダーに 対するディスクの相対移動によりスライダーをディスク の上に浮き上がらせる浮揚力が生じるように特別に付形 されている。

【0003】磁気ヘッドは、通常、スライダーにその後 端の中心に近い位置か、あるいは、スライダーの両側方 レールの一方又は両方の端部に取り付けられる。スライ ダーの面絶は、通常、後端より高い位層にあるので、ス JP,2002-230732,A

STANDARD COOM-UP ROTATION NO ROTATION PREVERSAL RELOAD

PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

ライダを浮揚させる働きをする正圧領域内への空気流を 創出するのを助成する。このことは、又、ヘッドをディ スク表面により近接させて位置づけすることをも可能に する。スライダーの下面は、一般に、空気軸受表面(a !r-bearing-surface、略称ABS} と称されており、ABSの形状は、スライダー及びヘッ ドの性能に影響する役つかの異なるバラメータにとって 決定的な重要性を有している。

5

【①①①4】ヘッドをディスクの表面から非常に正確 な、かつ、変化しない距離のところに維持することが重 10 要である。通常、スライダーと磁気ヘッドの組立体は、 スライダーをディスク表面に対して所望の位置に維持す ることを可能にするアクチュエータアームに接合され る。このアクチュエータアーム(以下、単に「アーム」 とも称する)は、又、スライダーをディスク表面を構切 ってディスクの個々のデータトラック上の正確な位置へ 移動させることを可能にする。

【0005】一般に、空気流が増大すればするほど、ス ライダーは、より大きい浮揚力を得て、ディスク表面上 のより高い位置にまで浮揚する。従って、スライダー は、そのディスク上の半径方向の位置の変化に応じて高 さが変化する。ディスクの中心に近いほど、空気流の流 れが遅くなり、従って浮揚力が低くなるので、スライダ 一の浮揚高さが低くなる。スライダーの外縁に近いとこ ろほど、空気流の流れが遠くなり、浮揚力が大きくなる ので、スライダーの浮揚高さが高くなる。しかしなが ら、浮揚高さが一定(安定)していればいるほど、磁気 ヘッドをディスク上の半径方向の位置に関係なくディス ク表面により近接させて位置づけすることができるの で、浮揚高さの変動は望ましくない。

【0006】より安定した浮揚高さを維持するために、 スライダーをディスク表面に向けて下方へ引きつける平 衝「吸引」力を創生する働きをする負圧領域、即ち周囲 圧より低い圧力の領域を創出するようにABSを付形す ることが一般的になってきている。負圧領域は、一般 に、流入空気流を増速させるキャビティを創生すること によって形成され、それらのキャビティ区域に局部的な 圧力低下を生じさせる。これらの負圧領域は、正圧領域 によって創生される力に対抗する働きをすることがで き、それによってある平衡点で両者の力を釣り合わせる 40 ことができる。貧圧の力は空気液の増大とともに増大す ることが予測されるので、そのような負圧の力の増大 は、ディスクの外径部位における空気流の増大によって 惹起される正圧の増大に対抗させる効果的な方法であ

【①①①7】負圧領域の使用は、その他にも殺つかの利 点を得する。スライダーの負荷(ロード)の変化は、浮 楊高さにも影響を及ぼす。浮揚高さがスライダーの負荷 の変化によって影響される度合は、負荷感度と称され る。負荷感度の低いスライダーは、高い垂直方向剛性を 50 【0012】

有すると称される。空気圧にも変動が生じることがあ る。例えば、空気が希薄で、正圧浮揚力が小さい高地で スライダーが操作される場合のように空気圧にも変動が 生じる。海抜高度の変化に伴うスライダーの性能変動 は、高度感度と称される。高い関性を有するスライダー は、一般に、高度感度も低い。ABSに負圧領域を用い ることは、上記両方の点で有益な高い剛性を得るための 効果的な方法である。

【0008】読取り/書き込みヘッドを操作する別の一 般的な方法として、接触式始動/停止パーキング(co ntact start/stop. 略称CSS)法 (単に「接触式始動/停止法」とも称する) と称される 方法がある。この方法では、スライダーは、ディスクの 内径に近い着地帯域にパークされる(止められる)。ア クチュエータアームが、スライダーをこの音地帯域へ移 動させ、次いで、ディスクの回転速度が徐々に減速され る。ABSの正圧は、スライダーが停止してディスク表 面に接触するまで徐々に減小する。

【0009】最近、ロード/アンロードパーキング法 (単に「ロード/アンロード法」とも称する)と称され る更に別の操作方法が開発された。この方法では、始動 時や電源切断時のようにヘッドをパークさせるときに は、アクチュエータによって担待されているスライダー は、アクチュエータによってディスクの外縁にまで移動 される。次いで、アクチュエータアームは、ディスクの 外縁の外側にある小さい傾斜路に沿って待ち上げられ、 ディスク表面より少し待ち上げられた上方の位置に停止 する。従って、アクチュエータによって担待されている スライダーは、ディスク表面に接触することがなく、ス 30 ライダーの摩託が回避される。

【①①10】しかしながら、この操作方法には幾つかの 問題点があった。即ち、アームのパーク位置がほぼディ スクの高さにまで物理的に高くされているので、スライ ダーを含め、アームをディスクに近接する位置から待ち 上げる必要がある。スライダーは、可撲性の懸架膜によ ってアームに取り付けられており、懸架膜は、軽量化を 図り、かつ、可撲性とするために非常に薄くされてい る。浮揚高さを一定に維持するために負圧領域を用いる ABSを有するスライダーでは、負圧は、いうまでもな く、スライダーがディスク表面から浮き上がるのに抵抗 する。従って、蟻が脆弱であるか、あるいは、負圧が大 きい場合、スライダーがディスク表面から引っ張り上げ られるとき膜が裂関又は損傷されることがある。

[0011]

【発明が解決しようとする課題】従って、安定化のため の負圧領域を備えているが、アクチュエータアーム部品 に損傷を与えるおそれなしに容易にディスク表面から脱 係合される空気軸受表面を有するスライダーを求める要 望がある。

REVERSAL RELOAD ● STANDARD ○ ZOOM-UP ROTATION No Rotation PREVIOUS PAGE **NEXT PAGE** DETAIL

【課題を解決するための手段】発明の概要

7

上記課題を解決するために、本発明のスライダーは、ロ ード/アンロードドライブ(駆動機構)と組み合わせて 用いることができるように、かつ、アンロード操作中デ ィスク表面からの脱係合を容易にするように構成されて いる。このスライダーは、貧商点(スライダーに作用す る力の作用点) に比してスライダーの後行縁(空気流の 流れに先行縁より後で接触する縁〉 寄りに位置する圧力 中心(負圧の中心)を有する周囲圧より低い空気圧領域 ダーにその負荷点を中心とする回動を起こさせるモーメ ントを創生する。スライダーのこの回動は、スライダー の先行縁(空気流の流れに後行縁より先に接触する縁) をディスク表面から持ち上げる作用をする。その結果、 スライダーの空気軸受表面とディスク表面の間の間隙内 へ取り込まれる空気の量が増大する。負圧キャビティの 表面も、ディスク表面から引き離されて負圧を破り、ス ライダーをディスク表面との係合から解放する。負圧が 破られると、アームの浮揚に抵抗する力が減小又は消散 されるので、アームを、それに損傷が及ぼされるおそれ 20 なしに、ロード/アンロード傾斜路上へ浮揚させること

【0013】従って、本発明の目的は、高い関性、従っ て良好な浮揚高さ安定性を有し、負荷感度が低く、高度 感度が低いスライダーを提供することである。

【①①14】本発明の他の目的は、ロード/アンロード ドライブと組み合わせて用いることができるスライダー を提供することである。

【①①15】本発明の更に他の目的は、アクチュエータ アームの懸架膜に損傷を与えることなくディスク表面か 30 **ら脱係合させることができるスライダーを提供すること** である。

【①①16】略述すれば、本発明の好ましい1実施形態 では、アクチュエータアームと、スライダーと、スライ ダーをアクチュエータアームに取り付ける懸架膜を有す るディスクドライブが提供される。スライダーは、先行 縁と、後行縁と、複数のバッドと、周囲圧より低い負圧 の領域を創生する、負圧中心を含むキャビティを育す。 る。懸架膜がスライダーに取り付けられた部位に負荷点 の後行縁寄りに位置し、この構成によって、スライダー の負荷点に上向き力が加えられたとき、スライダーの先 行練を持ち上げるモーメントが生じ、キャビティ内への 空気流入費を増大させて負圧を減小させ、アームをその 懸練膜を損傷させることなく待ち上げることを可能にす

【0017】本発明の1つの利点は、そのスライダーの 浮揚高さの標準偏差が非常に小さいことである。

【①①18】本発明の他の利点は、そのスライダーの負 高感度が非常に低いことである。

【0019】本発明の更に他の利点は、そのスライダー の高度思度が非常に低いことである。

【0020】本発明の原に他の利点は、そのスライダー が創生する負圧の力が比較的大きく、しかも、アンロー ドカが比較的小さいことである。本発明のその他の目 的。特徴及び利点は、以下の好ましい実施形態の説明及 び添付図から当業者には明らかになろう。

[0021]

【発明の実施の形態】好ましい実施形態の説明

〈負圧領域〉を備えている。この構成によって、スライ 10 本発明の好ましい!実施形態は、高い剛隆を有し、アン ロード力が低いディスクドライブのスライダーである。 以下に、添付図を参照して本発明の好ましい実施形態に よるディスクドライブスライダー10を説明する。

> 【0022】図1は、磁気記憶デバイス20、との例で は、ハードディスクドライブ22の上からみた概略平面 図である。ハードディスクドライブ22は、一般に、磁 気記憶媒体24 具体的にはハードディスク26を有す る。データ読取り/書き込みデバイス28は、スライダ -34を支持するアクチュエータアーム32を有するア クチュエータ30を値えている。

> 【10023】図2は、本発明のスライダー34の細部の **徴略透視図であり、アーム32と、スライダー34内に** 埋設された磁気抵抗ヘッド36を示す。

> 【0024】図3は、接触式始動/停止パーキング法を 用いる従来技術のディスクドライブ22の鐵略平面図で ある。アーム32は、ディスク26の内径40近くに位 置する音地帯域38の上方に位置づけされた状態にあ る。スライダー34は、パークされたときはその名の通 りディスク26の表面に実際に接触する。電源が投入さ れると、スライダー34を支持する空気流が醸成され、 スライダーはディスク表面26 (説明の便宜上、ディス クの表面もディスク自体と同じ参照番号26で表すこと とする)の上方に浮揚する。電源が切断されると、空気 流が徐々に減少し、スライダー34は着地帯域38内に 停止する。

【0025】これに対して、図4~6は、ロード/アン ロードパーキング法を用いた本発明のディスクドライブ 22を示す。パークするときは、アーム32は、ディス ク26の外径42にまで移動し、そこで傾斜路44に入 が形成される。負圧中心は、負荷点に比べてスライダー 40 り、ブラットホーム4.6の上に停止する。アーム3.2 は プラットホーム46上に停止し、スライダー34は傾斜 路44にも、プラットホーム46にも接触せずに懸吊さ れるように構成することが好ましい。

> 【0026】図5は、図4の矢印5の方向からみたロー ドノアンロードディスクドライブのより詳細な側面図で あり、ディスクドライブ2.2がパーク位置に止められて いるところを示す。この図では、アーム32は、ディス ク表面26に対して高くされたプラットホーム46上に 休止している。この図においても、次の図6において

50 も、 各機成部品は実際の寸法の比例関係で描かれてはい

JP,2002-230732,A RELOAD ● STANDARD ○ ZOOM-UP ROTATION No Rotation · □REVERSAL PREVIOUS PAGE DETAIL **NEXT PAGE**

【0027】図6は、図5の矢印5の方向からみたアク チュエータアーム32、スライダー34及び懸集部材即 ち壁架膜48の概略図である。スライダー34は、懸架 膜4.8によってアーム3.2に取り付けられており、先行 縁らりと後行録ら2を有している。先行縁とは、空気流 54の流れ(図11A及びB参照)に対しての用語であ り、入来空気流に最初に(後行縁より先に)接触すると いう意味である。スライダー34の下面は、空気軸受表 面即ちABS55である。

【0028】 緊架膜(以下、単に「膜」とも称する)4 8は、可撓性であり、非常に薄いので、スライダー34 をとじ開けてアーム32から引き離すような力が及ぼさ れると、損傷しやすい。膜48は、負荷点(ロート点) 64. 即ち、スライダー34に下向きに押圧しようとす る方又はスライダー34を上向きに持ち上げようとする 力の作用点を有する。負荷点64は、図6の側面図では 破線によって象徴的に衰されているが、負荷点64の正 確な位置を設定するために、アクチュエータアーム32 からスライダー34に向けて突出した突起としてディン 20 ブル65を設けることができる。それによって負荷点の 位置が固定されるので、後述する負圧中心に対する負荷 点の組対位置が容易に確立される。

【10029】図では、中央取り付けのセンサー66を有 するスライダー34の下からみた平面図であり、図8 は、側方レールに取り付けられたセンサー66を有する スライダーの下からみた平面図である。図7及び8にお いて、共通の部品は、同じ参照香号で示されている。

【0030】図7及び8において、各区域の相対的高さ の相異を示すために各区域の陰影に明暗がつけられてい。30 けられたセンサーハウジング86内に収容されている。 る。最も明るい区域は、最も高い区域であり、空気軸受 表面55に正圧を創生する区域である。これらの区域 は、バッド56と称され、その構造は、図9及び10を 参照して後述する。斜線で陰影を付された次に明るい区 域は、浅い凹み区域58であり、パッド56に対して2 ~15マイクロインチ (µ") のほば均一な深さにくぼ んでいる。斜交線で陰影を付された最も暗い区域は、キ ャビティ領域60である。キャビティ領域60は、空気 流をより関放された区域内へ加速流入させることによっ て周囲圧より低い空気圧の領域即ち負圧領域61を創生 40 する。これらのキャビティ60も、バッド56に対して 4.0~1.3.0マイクロインチのほぼ均一な深さにくぼん でいる。負圧の中心62は、楕円形によって象徴的に衰 されており、負荷点6.4は、Xによって象徴的に表され ている。なお、負圧の中心62は、負荷点64に比べて スライダー34の後行縁52寄りに位置していることに 図意されたい。

【0031】図7の例では、センサー66は、スライダ ー34の後行練52のところに設けられた中央プラット ホーム68上に装着されている。一方、図8の例では、

センサー66は、スライダー34の後行縁52のところ に設けられた側方プラットホーム68上に装着されてい る。このため、図7の実施例は、センサー中央取り付け 型スライダー72と称され、図8の実施例は、センサー が左右どちら側の蜷部に取り付けられていても、センサ 一側方レール取り付け型スライダーで4と称される。パ ッド56及びキャビティ60の輪郭形状は、各実施例に おいて、それぞれ最も有利な空気流を創生するように調 整されているが、どちらの実施例においても、負圧の中 10 心62は、負荷点64に比べてスライダー34の後行縁

【0032】図9及び10は、それぞれ、図7及び8の ものと同じセンサー中央取り付け型スライダー?2とセ ンサー側方レール取り付け型スライダー74の下からみ た透視図である。やはり、西突施例に共通の部品は、同 じ参照番号で示されている。

52寄りに位置していることに図意されたい。

【10033】先に述べたように、スライダー72.74 は、それぞれ、先行縁50及び後行縁52と、先行縁5 ①と後行縁52の間に延長した右側部76及び左側部7 8と、先行縁50寄りに配置された1対の前方パッド8 0と、後行縁52寄りに配置された1対の後方パッド8 2を育する。センサー中央取り付け型スライダー?2 (図9)は、その後行縁52近くに中央パッド84を債 えているが、センサー側方レール取り付け型スライダー 74 (図10) は、好ましくは、中央バッドを備えてい ない。センサー66は、センサー中央取り付け型スライ ダー72では中央パッド84に設けられたセンサーハウ ジング86内に収容されており、センサー側方レール取 り付け型スライダー74では後方パッド82の1つに設 図10では、センサー66は、右側の後方パッド82に 配置されているが、上述したように、左右どちら側の後 方パッドに配置してもよい。

【0034】先に述べたように、浅い凹み区域58を備 えているが、それらのうちの大きいものは、前方凹み区 域88を構成し、好ましくは比較的小さい区域は従来の スライダーにおける側方レールのような機能を果たす側 方凹み90を構成する。キャビティ部分60は、実際に は幾つかの個別キャビティから成るものとすることもで き、浅い凹み区域58より比較的深く、周囲圧より低い 圧力即ち負圧が融成されるのは、このキャビティ区域で ある。浅い凹み90の深さは、D. で示されており、上 述したように、バッド56に対して2~13マイクロイ ンチである。キャビティ6 ()の深さは、D2 で示されて おり、好ましくは、パッド56に対して40~85マイ クロインチの範囲である。

【0035】負荷点64は、やはりXで示されており、 アーム32がスライダーに接触する部位の力限の投影で ある。負圧の中心62も、やはり楕円で示されており、 50 負荷点64と負圧の中心62とは、スライダーの長手軸 JP,2002-230732,A

STANDARD OZOOM-UP ROTATION NO ROTATION PREVERSAL RELOAD

PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

級92上に整列しているが、これは必須要件ではない。 負圧の中心62は、キャビティ60全体に亘って分配さ れた負圧の力の累積作用点である。やはり、負圧の中心 62は、負荷点64に比べてスライダー34の後行縁5 2寄りに位置していることに図意されたい。

11

【① 036】負圧の中心62と負荷点64との相対位置 の重要性は、スライダー34がディスク表面26から脱 係合する過程を段階的に示す機略側面図である図11A 及びBに示されている。図11Aは、アーム32が矢印 96で示されるようにディスク26から脱係台し始める 10 な態様で負圧が減少する。このように負圧が消散(解 時点において、スライダー34が浮き上がり過程にある ところを示す。アクチュエータアーム32及び壁架膜4 8も示されている。空気流54の流れは、矢印によって 示されており、スライダーの先行縁50を通って空気軸 受表面55とディスク表面26との間を流れ、後行縁5 2から流出する。センサー66は、図に示されるよう に、後行縁52上に配置されている。スライダー34の 負荷点64の作用線は、破線で示されており、負圧の中 心62の作用線も、破線で示されている。随意選択とし て設けられるディンブル65も示されている。ディンプ 20 ル65は、先に述べたように、負荷点64を正確に位置 づけする働きをする。

【りり37】アーム32が浮揚し始めると、負圧の中心 62に向けられた下向きカ96下が、 膜48とスライダ -34との接触点を中心とするモーメントM98を創生* *する。このモーメント98の大きさは、力96と、負荷 点64と負圧中心62との健陽距離であるモーメントの 長さとの補である。モーメント98は、スライダー34 を矢印M98の方向に回勤させる働きをする。

12

【0038】図11Bにモーメント98による回勤の効 果が示されている。図11Bに示されるようにされる状 窓では、先行録50はディスク表面26から浮き上がっ ている。従って、空気流5.4は、流れ方向が変更され、 吸着カップの一方の縁がこじ関けられた場合と似たよう 放)されると、アーム32を、膜48に損傷を及ぼすお それなしに容易に待ち上げることができる。次いで、ア ーム32を傾斜路44 (図5参照) に沿って持ち上げパ ークさせることができる。

[0039]

【発明の効果】以上の説明から分かるように、本発明の ディスクドライブスライダー10は、剛性及び安定性を 高めるために、野架膜48に損傷を与えるおそれなしに 負圧を増大させることを可能にする。下表は、7200 RPMの回転数で回転し、1.0マイクロインチ (μ¨)の公称俘揚高さを育する代表的なディスクドラ イブに用いた場合の本発明の高剛性スライダーの幾つか の性能パラメータを示す。

[0040]

性能パラメータ				
浮揚高さの標準偏差(μ °)				
高度10,000 f tでの				
浮揚高さの損失				
〇D(外径)における負圧の力				
最大アンロードカ				
段差感度 (μ " / μ ")				

【0041】以上のように、本発明のスライダーは、浮 据高さの安定性が高く、高度感度が低く、高い負圧の 力、特に上記表にディスクのOD (外径) における負圧 の力として示されるように、ディスクの外径位置におい て高い負圧の力を創出するという優れた性能を発揮し、 しかも、最大アンロード方はどく僅かしか増大させな い。段差感度のパラメータとは、凹み区域の深さ(高 楊高さが製造公差の僅かな誤差によって影響されにくい ことを示す。

【①①42】上記の性能数値において非常に重要な改善 は、従来の低別性スライダーでは0.4gであるのに対 して、負圧中心を負荷点に比して後行練寄りに位置させ た本発明の高剛性スライダーでは(). 48%である最大 アンロード力に関する数値である。(ここで、「最大ア ンロード力」とは、スライダーをアンロードさせる、つ まり、スライダーをディスク表面から脱係合させる操作

低剛性スライダー	高剛性スライダー
0. 10μ"	0.08μ"
$0.15\mu^{\circ}$	$0.13\mu^{-}$
2. 5g(グラム)	3. 25g
0.4g	0.488
0.16	0.11

アンロードさせるのに要する最大限の方のことであ る。) 本発明者等の計算によれば、ディスクの外径部位 におけるスライダーの負圧の力が3.25gにもなる上 記本発明の高剛性スライダーでは、最大アンロード力を 小さくすることを可能にするこの特徴(負圧中心を負荷 点に比して後行舞寄りに位置させること)がないとする と、最大アンロード力はほぼ2gにもなってしまう。2 さ)の変化に関連する浮揚高さの感度のことをいい、浮 40 gもの力がスライダーをアンロードさせる操作に抵抗す るとすると、懸架膜を損傷させるおそれが非常に高い。 【0043】本発明は、アンロード方を最大限0.4~ (). 6gの範囲にすることを企図した場合、回転速度と それに伴って生じる負圧の力が最大となると予測される ディスクの外径において3~4gの範囲の負圧(層間圧 より低い空気圧)の力を創生することができる。換含す れば、本発明は、ディスクの外径において3~48の範 間の負圧の力を創生することができ、しかも、その場合 のアンロード力を最大限り、4~0、6gの範囲に抑え に抵抗する力のことであり、換言すれば、スライダーを 50 ることができる。従って、本発明は、負圧の力を若しく

(8)

13

増大させ、それに伴ってスライダーの浮揚高さの安定性 を高め、しかも、最大アンロード力はどく僅かしか増大。 (上記表では)、()8gの増大)させない。

【0044】 図9及び10を参照しての説明で上途した ように、負圧の中心62は、負荷点64と同じ長手軸線。 92上に実質的に整列している。この整列は、浮き上が り過程中スライダー34の側方への傾動や循揺れを起こ す原因となる二次的モーメントの発生を防止するという 点で好ましい。ただし、負圧の中心62が負荷点64に 比して後行縁52寄りに位置しており、所望のモーメン 19 36 磁気抵抗ヘッド ト98を創生する構成とされている限り(図11A及び B参照)、負圧の中心62と負荷点64との整列は、必 須要件ではない。

【①045】以上、本発明を実施形態に関連して説明し たが、本発明は、ここに例示した実施形態の構造及び形 状に限定されるものではなく、いろいろな実施形態が可 能であり、いろいろな変更及び改変を加えることができ ることを理解されたい。

【図面の簡単な説明】

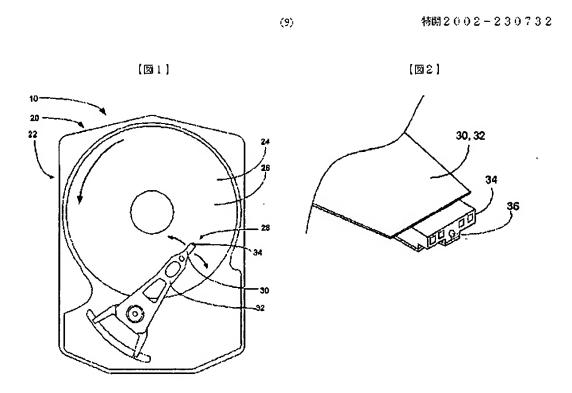
- 【図1】図1は、磁気記憶デバイスの上からみた概略平 20 55 空気輪受表面 面図である。
- 【図2】図2は、本発明のスライダーの細部の概略透視 図である。
- 【図3】図3は、接触式始動/停止バーキング法を用い る従来技術のディスクドライブの概略平面図である。
- 【図4】図4は、ロード/アンロードバーキング注を用 いるディスクドライブの概略平面図である。
- 【図5】図5は、ロード/アンロードディスクドライブ の側面図であり、ディスクドライブがパーク位置に止め られているところを示す。
- 【図6】図6は、アクチュエータアーム、スライダー及 び壁架膜の概略図である。
- 【図7】図7は、中央取り付けセンサーを有するスライ ダーの下からみた平面図である。
- 【図8】図8は、側方取り付けセンサーを有するスライ ダーの下からみた平面図である。
- 【図9】図9は、中心装着センサーを育するスライダー の下からみた透視図である。
- 【図10】図10は、側部装着センサーを有するスライ ダーの下からみた透視面図である。
- 【図11】図11A及びBは、スライダーがディスク表 面から脱係合する過程をそれぞれ段階的に示す側面図で ある。

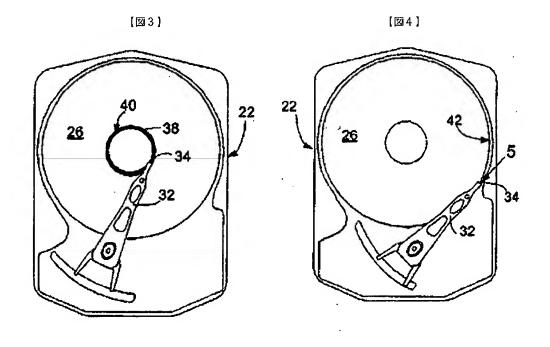
【符号の説明】

10 高い関性を有し、アンロード力が小さいスライダ

- 20 磁気記憶デバイス
- 22 ディスクドライブ、ハードディスクドライブ
- 24 磁気記憶媒体、磁気記憶デバイス
- 26 ハードディスク、ディスク、ディスク表面
- 28 データ読取り/書き込みデバイス
- 30 アクチュエータ
- 32 アクチュエータアーム、アーム
- 34 スライダー
- - 38 着地帯域
 - 4.0 ディスクの内径
 - 42 ディスクの外径
 - 4.4 傾斜路
 - 46 プラットホーム
 - 4.8 懸架膜,支持膜
 - 50 先行縁
 - 52 後行縁
 - 54 空気流
- - 56 パッド
 - 58 浅い凹み
 - 60 キャビティ
 - 61 周囲圧より低い空気圧の領域。負圧領域
 - 62 負圧中心
 - 6.4 負荷点
 - 65 ディンプル
 - 66 センサー
 - 68 中央プラットホーム
- 30 68 側方プラットホーム
 - 72 センサー中央取り付け型スライダー
 - 74 センサー側方レール取り付け型スライダー
 - 76 古側部
 - 78 左側部
 - 80 前方パッド
 - 82 後方パッド
 - 84 中央パッド
 - 86 センサーハウジング
 - 88 前方凹み
- 40 90 側方凹み
 - 92 長手輪線
 - 96 矢印
 - 96 力
 - 98 モーメント

JP,2002-230732,A RELOAD ● STANDARD ○ ZOOM-UP ROTATION No Rotation □ REVERSAL (PREVIOUS PAGE DETAIL NEXT PAGE





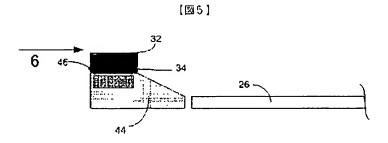
JP,2002-230732,A

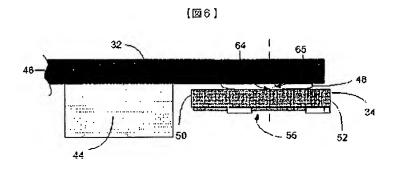
STANDARD OZOOM-UP ROTATION No Rotation REVERSAL RELOAD

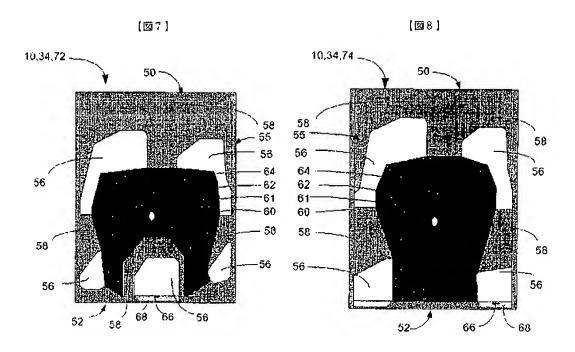
PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

(10)

特開2002-230732





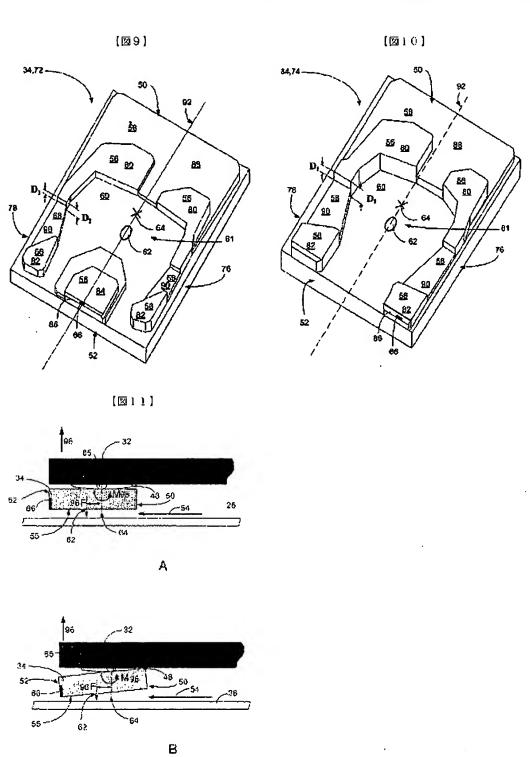


JP,2002-230732,A

STANDARD COOM-UP ROTATION NO ROTATION PREVERSAL RELOAD

PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

(11) 特關2002-230732



JP,2002-230732,A

STANDARD ZOOM-UP ROTATION NO ROTATION PREVERSAL RELOAD

PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL

特闘2002-230732

(12)

フロントページの続き

(71)出類人 501411916 44100 OSGOOD ROAD, FRE MONT, CALIFORNIA 94539 -6401, USA

(72) 発明者 レイヴィー、バーブロウ ジー, アメリカ合衆国 カリフォルニア州 94086 サニーヴェイル パシト テラス ナンバー610 150 Fターム(参考) 50042 NA02 PA01 PA05 PA09 GA02 QA03 RA02

JP,2002-230732,A

STANDARD ZOOM-UP ROTATION NO ROTATION PREVERSAL RELOAD

PREVIOUS PAGE NEXT PAGE DETAIL